

(43) 国際公開日
2006年3月16日 (16.03.2006)

PCT

(10) 国際公開番号
WO 2006/027902 A1(51) 国際特許分類:
B25J 5/00 (2006.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2005/013575

(22) 国際出願日: 2005年7月25日 (25.07.2005)

(25) 国際出願の言語: 日本語

(26) 国際公開の言語: 日本語

(30) 優先権データ:
特願2004-257697 2004年9月3日 (03.09.2004) JP(71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 本田技研工業株式会社 (HONDA MOTOR CO., LTD.) [JP/JP];
〒1078556 東京都港区南青山2-1-1 Tokyo (JP).

(72) 発明者; および

(75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 竹中 透 (TAK-ENAKA, Toru) [JP/JP]; 〒3510193 埼玉県和光市中央

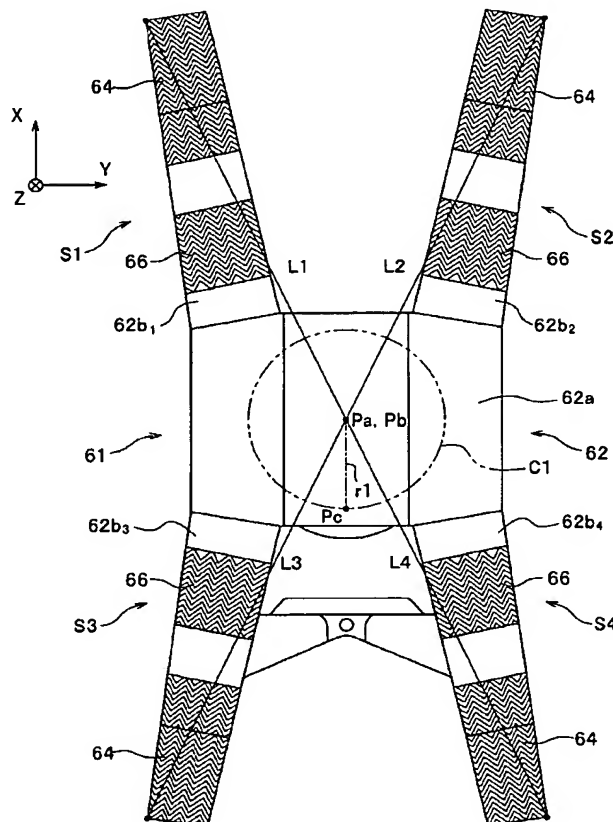
1丁目4-1 株式会社本田技術研究所内 Saitama (JP).
松本 敬三 (MATSUMOTO, Keizo) [JP/JP]; 〒3510193
埼玉県和光市中央1丁目4-1 株式会社本田技術研
究所内 Saitama (JP). 五味 洋 (GOMI, Hiroshi) [JP/JP];
〒3510193 埼玉県和光市中央1丁目4-1 株式会社
本田技術研究所内 Saitama (JP). 浜谷 一司 (HAMAYA,
Kazushi) [JP/JP]; 〒3510193 埼玉県和光市中央1丁目
4-1 株式会社本田技術研究所内 Saitama (JP).

(74) 代理人: 磯野 道造 (ISONO, Michizo); 〒1020093 東京
都千代田区平河町2丁目7番4号 砂防会館別館内
磯野国際特許商標事務所気付 Tokyo (JP).(81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護
が可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG,
BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK,
DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR,
HU, ID, IL, IN, IS, KE, KG, KM, KP, KR, KZ, LC, LK,
LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX,
MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU,

[続葉有]

(54) Title: LEG TYPE MOVING ROBOT

(54) 発明の名称: 脚式移動ロボット



(57) Abstract: A leg type moving robot (R) capable of reducing the size and weight of a floor reaction force detector provided at the foot section (17R, 17L). Center Pb of a six-axis force sensor (52) is located at a position (Pa) at the shortest distance from the farthest point in a grounding region provided on the bottom face side of a leaf spring part (S1-S4) in the plan view of the robot (R) under standing still state, wherein the distances (L1, L2, L3, L4) from the center Pb of the six-axis force sensor (52) to the farthest points in the grounding regions on the bottom faces of respective leaf spring parts (S1, S2, S3, S4) are equalized in the plan view. Center (Pc) of the ankle joint is offset rearward from the position (Pa) in the plan view.

(57) 要約: 足部 (17R, 17L) に設けられる床反力検出器の小型化・軽量化が可能な脚式移動ロボット (R) を提供する。6軸力センサ (52) の中心 Pb は、ロボット (R) の起立静止状態において平面視で板バネ部 (S1~S4) の底面側に設けられた接地領域のうちの最遠点までの距離が最小となる位置 (Pa) 上に設けられており、平面視で6軸力センサ (52) の中心 (Pb) から各板バネ部 (S1, S2, S3, S4) の底面の接地領域それぞれの最遠点までの距離 (L1, L2, L3, L4) が等しくなっている。そして足首関節の中心 (Pc) は、平面視で位置 (Pa) に対して後方にオフセットしている。



SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, SY, TJ, TM, TN, TR, TT,
TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML,
MR, NE, SN, TD, TG).

(84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR),

添付公開書類:

— 国際調査報告書

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。